発信人 日本国特許庁 (国際予備審査機関)

出願人代理人

あて名

佐藤 辰彦

殿

国際予備審査報告の送付の通知書

(法施行規則第57条) [PCT規則71.1]

発送日 (日.月.年)

14.10.03

OCT 15,2003

出願人又は代理人 の書類記号

〒 151-0053

PCT03139

東京都渋谷区代々木2丁目1番1号 新宿マイン

ズタワー16階 創成国際特許事務所

重要な通知

国際出願番号

PCT/JP03/05447

国際出願日

(日.月.年) 28.04.03

優先日

(日.月.年) 26.04.02

出願人 (氏名又は名称) 本田技研工業株式会社

- 1. 国際予備審査機関は、この国際出願に関して国際予備審査報告及び付属書類が作成されている場合には、それらをこの 送付書とともに送付することを、出願人に通知する。
- 2. 国際予備審査報告及び付属書類が作成されている場合には、すべての選択官庁に通知するために、それらの写しを国際 事務局に送付する。
- 3. 選択官庁から要求があったときは、国際事務局は国際予備審査報告(付属書類を除く)の英語の翻訳文を作成し、それ をその選択官庁に送付する。

4. 注 意

出願人は、各選択官庁に対し優先日から30月以内に(官庁によってはもっと遅く)所定の手続(翻訳文の提出及び国内 手数料の支払い)をしなければならない(PCT39条(1))(様式PCT/IB/301とともに国際事務局から送付 された注を参照)。

国際出願の翻訳文が選択官庁に提出された場合には、その翻訳文は、国際予備審査報告の付属書類の翻訳文を含まなけれ ばならない。

この翻訳文を作成し、関係する選択官庁に直接送付するのは出願人の責任である。

選択官庁が適用する期間及び要件の詳細については、PCT出願人の手引き第Ⅱ巻を参照すること。

名称及びあて名

日本国特許庁(IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号 権限のある職員 特許庁長官 3 C 9821

3 3 2 2 電話番号 03-3581-1101 内線

1. 文献の写しの請求について

国際予備審査報告に記載された文献であって国際調査報告に記載されていない文献の 複写

特許庁にこれらの引用文献の写しを請求することもできますが、独立行政法人工 業所有権総合情報館(特許庁庁舎2階)で公報類の閲覧・複写および公報以外の 文献複写等の取り扱いをしています。

[担当及び照会先]

〒100-0013 東京都千代田区霞が関3丁目4番3号(特許庁庁舎2階) 独立行政法人工業所有権総合情報館

【公 報 類】 閲覧部 TEL 03-3581-1101 内線3811~2 【公報以外】 資料部 TEL 03-3581-1101 内線3831~3

また、(財)日本特許情報機構でも取り扱いをしています。 これらの引用文献の複写を請求する場合は下記の点に注意してください。

[申込方法]

(-

- (1)特許(実用新案・意匠)公報については、下記の点を明記してください。 〇特許・実用新案及び意匠の種類
 - ○出願公告又は出願公開の年次及び番号(又は特許番号、登録番号) ○必要部数
- (2) 公報以外の文献の場合は、下記の点に注意してください。 〇国際予備審査報告の写しを添付してください(返却します)。

〔申込み及び照会先〕

〒135-0016 東京都江東区東陽4-1-7 佐藤ビル 財団法人 日本特許情報機構 情報処理部業務課 TEL 03-3508-2313

- 注) 特許庁に対して文献の写しの請求をすることができる期間は、国際出願 日から7年です。
- 2. 各選択官庁に対し、国際出願の写し(既に国際事務局から送達されている場合は除く)及びその所定の翻訳文を提出し、国内手数料を支払うことが必要となります。 その期限については各国ごとに異なりますので注意してください。(条約第22条、第39条及び第64条(2)(a)(i)参照)

PCT

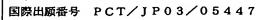
国際予備審査報告

(法第12条、法施行規則第56条) [PCT36条及びPCT規則70]

の書類記号	「PEA/416)を参照すること。								
国際出願番号 PCT/JP03/05447	国際出願日 (日.月.年) 28.04.03	優先日 (日.月.年) 26.04.02							
国際特許分類 (IPC) Int. Cl' B25J5/00, B25J13/00									
出願人 (氏名又は名称) 本田技研工業株式会社									
1. 国際予備審査機関が作成したこの国際予備審査報告を法施行規則第57条 (PCT36条) の規定に従い送付する。									
2. この国際予備審査報告は、この表紀	2. この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で3 ページからなる。								
この国際予備審査報告には、附属書類、つまり補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関に対してした訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面も添付されている。 (PCT規則70.16及びPCT実施細則第607号参照) この附属書類は、全部で ページである。									
3. この国際予備審査報告は、次の内容	3. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。								
I X 国際予備審査報告の基礎	•								
Ⅱ									
Ⅲ □ 新規性、進歩性又は産業									
IV 開の単一性の欠如									
V X PCT35条(2)に規定す の文献及び説明 VI □ ある種の引用文献	の文献及び説明								
VII 国際出願の不備									
VII 国際出願に対する意見									

国際予備審査の請求審を受理した日 10.09.03 国際予備審査報告を作成した日 01.10.03 名称及びあて先 日本国特許庁(IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号 電話番号 03-3581-1101 内線 3322





Ι.	F	国際予備審査報	设告の基礎	ž					
1.	Į,	この国際予備額 応答するために P C T規則70.1	に提出され	ιた差し替え用紙(に基づいて作成され は、この報告書に:	れた。(法第6条(PCコ おいて「出願時」とし、オ	「14条)の規定に基づく命令に は報告書には添付しない。		
	X	出願時の国際	是出願書類	1					
		明細魯 明細魯 明細魯	第 第 第		ページ、 ページ、 ページ、	出願時に提出されたもの 国際予備審査の請求審と			
		請求の範囲	第 第 第 ——		項、 項、 	出願時に提出されたもの PCT19条の規定に基 国際予備審査の請求書と	らづき補正されたもの		
		請求の範囲 図面 図面 図面	第 第 第		べージ/図、 べージ/図、 べージ/図、	国際予備審査の請求書と)		
		明細書の配列 明細書の配列 明細書の配列	リ表の部分	第	ページ、 ページ、 ページ、 	出願時に提出されたもの 国際予備審査の請求暋と			
2.		上記の出願書類 上記の書類は、			合を除くほか、こ <i>0</i> 語である	の国際出願の言語である。			
□ 国際調査のために提出されたPCT規則23.1(b)にいう翻訳文の言語 □ PCT規則48.3(b)にいう国際公開の言語 □ 国際予備審査のために提出されたPCT規則55.2または55.3にいう翻訳文の言語									
3.	٢	この国際出願は	、ヌクレ	オチド又はアミノ	ノ酸配列を含んでお	3り、次の配列表に基づき	国際予備審査報告を行った。		
 □ この国際出願に含まれる書面による配列表 □ この国際出願と共に提出された磁気ディスクによる配列表 □ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出された書面による配列表 □ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出された磁気ディスクによる配列表 □ 出願後に提出した書面による配列表が出願時における国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった □ 書面による配列表に記載した配列と磁気ディスクによる配列表に記録した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。 									
4. [明細書 請求の範囲		が削除された。	ページ 項 ページ	<i>></i> /図			
5. □ この国際予備審査報告は、補充欄に示したように、補正が出願時における開示の範囲を越えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c) この補正を含む差し替え用紙は上記1.における判断の際に考慮しなければならず、本報告に添付する。)									
			·	·					



国際出願番号 PCT/JP03/05447

v.	新規性、進歩性又は産業上の利用可 文献及び説明	能性についての法第12条	(РСТЗ5条(2))	に定める見解、 	それを裏付ける
1.	見解				
	新規性(N)	請求の範囲 _ 請求の範囲 _		1-6	
	進歩性(IS)	請求の範囲 請求の範囲		1-6	有 無
	産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲 _ 請求の範囲 _		1-6	

2. 文献及び説明 (PCT規則70.7)

請求の範囲 1,4,5

脚式移動ロボットの自己姿勢推定装置において、少なくとも加速度センサによる加速度検出値と、 推定運動加速度と、検出又は推定された実姿勢加速度とを基に、所定の部位の実姿勢を推定する点 は、国際調査で引用されたいずれの文献にも記載されておらず、当業者にとっても自明なものでもな い。

請求の範囲 2,3,6

脚式移動ロボットの自己姿勢推定装置において、少なくとも加速度センサによる加速度検出値と推定運動加速度とを基に、姿勢角推定値を補正しつつ求める点は、国際調査で引用されたいずれの文献にも記載されておらず、当業者にとっても自明なものでもない。